#### PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

11-316754

(43)Date of publication of application: 16.11.1999

(51)Int.CI.

G06F 17/00

G06F 9/44

G06F 15/18

(21)Application number: 10-123057

(71)Applicant : NEC CORP

REAL WORLD COMPUTING PARTNERSHIP

(22)Date of filing:

06.05.1998

(72)Inventor:

MAMIZUKA HIROSHI

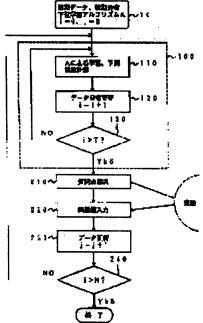
**ABE NAOKI** 

(54) EXPERIMENTAL DESIGN AND RECORDING MEDIUM RECORDING EXPERIMENTAL DESIGN PROGRAM

(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a forming method of an experimental design, which estimates a target function with the small number of experiment times, by designating an efficient experiment procedure through the user of active learning at the time of performing an experiment where all trials becoming objects cannot practically be executed.

SOLUTION: In an input means, initial data, the initial distribution of data and a low-order learning algorithm are inputted. A boosting device 100 executes a processing, obtains a supposition, calculates a prediction value to present data from the supposition, calculates an error from the predicted value and updates the distribution of data. A means 210 uses the supposition which is finally obtained in the boosting device 10, selects a questing point which is not contained in past data and gives the instruction o the question point as a new experiment to an experimenter. A means 220 receives a function value obtained by the experiment of the experimenter against the question point. A means 230 adds the obtained question point and the function value to the past data. When the number of question times reaches a prescribed value in a means 240, active learning is terminated. Then, the supposition obtained at that time becomes that which is to be obtained.



#### **LEGAL STATUS**

[Date of request for examination]

06.05.1998

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

16.05.2001

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of

2001-10243

rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of 15.06.2001 rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

#### (19)日本国特許庁 (JP)

# (12) 公開特許公報(A)

#### (11)特許出願公開番号

## 特開平11-316754

(43)公開日 平成11年(1999)11月16日

(51) Int.Cl. <sup>6</sup>		識別記号	FI
G 0 6 F	17/00		G 0 6 F 15/20 Z
	9/44	5 5 0	9/44 5 5 0 N
	15/18	5 5 0	15/18 5 5 0 Z
			審査請求 有 請求項の数8 OL (全 7 頁)
(21)出顧番号	<del>}</del>	特願平10-123057	(71) 出願人 000004237
(22)出顧日		平成10年(1998) 5月6日	日本電気株式会社 東京都港区芝五丁目7番1号

(71)出願人 593162453

技術研究組合新情報処理開発機構

東京都港区芝五丁目7番1号

東京都千代田区東神田 2-5-12 龍角散

ピル8階

(72)発明者 馬見塚 拓

東京都港区芝五丁目7番1号 日本電気株

式会社内

(72)発明者 安倍 直樹

東京都港区芝五丁目7番1号 日本電気株

式会社内

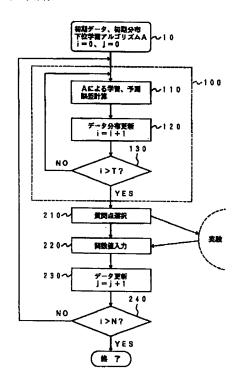
(74)代理人 弁理士 後藤 洋介 (外1名)

#### (54) 【発明の名称】 実験計画法及び実験計画プログラムを記録した記録媒体

#### (57) 【要約】

【課題】 対象となる全試行の遂行が事実上不可能な実 験を行う際に、能動学習を用いて効率的な実験手順を指 定することにより、少い実験回数で目的関数の推定を可 能にする実験計画の立案方法を提供する。

【解決手段】 まず、入力手段において、初期データ、 そのデータの初期分布、および下位学習アルゴリズムを 入力する。次に、プースティング装置100が実行して 仮説を求め、仮説から現在のデータへの予測値を計算 し、予測値から誤差を計算して、データの分布を更新す る。手段210では、プースティング装置100で最終 的に得られた仮説を使用して、過去のデータに含まれな い質問点の選択を行い、この質問点を実験者に対する新 しい実験として指示する。手段220では、上記の質問 点に対して実験者の実験により得られた関数値を受け取 る。手段230では、得られた質問点とその関数値を過 去のデータに加える。最後に、手段240において、質 問回数が一定値に達していれば、能動学習を終了する。 この時点で得られる仮説が、求めたい仮説になってい る。



1

#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 入力と出力の間に正確または近似的に成 り立つ関数関係について、実験によって得られる入出力 のデータをもとに推定を行う実験計画法において、

次の実験の入力点の選択をする各時点で、

過去の入出力データから一定の表現形を用いて関数関係 を推定する予め定められた学習アルゴリズムを下位アル ゴリズムとして用いて、前記下位アルゴリズムに該時点 までの入出力データを訓練データとして学習させる学習 段階と、

前記学習段階の学習精度をプースティング技術により向 上させるブースティング段階と、

前記プースティング段階により複数の仮説の重み付き平 均として得られる最終仮説を用いて、ランダムに生成さ れた複数の入力候補点に対する関数値の予測を行なう関 数値予測段階と、

重みの総和が最大の出力値の重み和と、重みの総和が次 に大きい出力値の重み和との差が、最も小さいような入 力候補点を前記入力点として選択する入力点指定段階と を行うことを特徴とする実験計画法。

【請求項2】 実験によって得られる入出力のデータを 元に、入力と出力の間に成り立つ関数関係を推定する実 験計画法において、

受動学習によって過去のデータから仮説を推定する仮説 推定段階と、

前記仮説に基づいて次の質問点を指示する質問点指示段 陛上.

質問点に対する関数値を実験によって求める実験段階 と、

段階とを含むことを特徴とする実験計画法。

【請求項3】 請求項2記載の実験計画法において、前 記仮説推定段階はブースティングを用いることを特徴と する実験計画法。

【請求項4】 請求項2及び3のいずれかに記載の実験 計画法において、前記質問点指示段階は、

過去のデータにない複数の質問候補点をランダムに生成 する質問候補点生成段階と、

仮説に基づいて複数の質問候補点から次の質問点を選択 する質問点選択段階とを含むことを特徴とする実験計画 法。

【請求項5】 入力と出力の間に正確または近似的に成 り立つ関数関係について、実験によって得られる入出力 のデータをもとに推定を行う実験計画プログラムを記録 したコンピュータ読み取り可能な記録媒体において、

過去の入出力データから一定の表現形を用いて関数関係 を推定する任意の学習アルゴリズムを下位アルゴリズム として用いて、前記下位アルゴリズムに該時点までの入 出力データを訓練データとして学習させる学習処理と、

次の実験の入力点の選択をする各時点で、

前記学習処理の学習精度をプースティング技術により向 上させるプースティング処理と、

前記プースティング処理により複数の仮説の重み付き平 均として得られる最終仮説を用いて、ランダムに生成さ れた複数の入力候補点に対する関数値の予測を行なう関 数値予測処理と、

重みの総和が最大の出力値の重み和と、重みの総和が次 に大きい出力値の重み和との差が、最も小さいような入 力候補点を前記入力点として選択する入力点指定処理と 10 をコンピュータに実行させることを特徴とする実験計画 プログラムを記録した記録媒体。

【請求項6】 実験によって得られる入出力のデータを 元に、入力と出力の間に成り立つ関数関係を推定する実 験計画プログラムを記録したコンピュータ読み取り可能 な記録媒体において、

受動学習によって過去のデータから仮説を推定する仮説 推定処理と、

前記仮説に基づいて次の質問点を指示する質問点指示処 理と、

20 質問点に対する関数値を実験によって求める実験処理

質問点及び関数値を過去のデータに追加するデータ更新 処理とをコンピュータに実行させることを特徴とする実 験計画プログラムを記録した記録媒体。

【請求項7】 請求項6記載の実験計画プログラムを記 録した記録媒体において、前記仮説推定処理はブーステ ィング処理を含むことを特徴とする実験計画プログラム を記録した記録媒体。

【請求項8】 請求項6及び7のいずれかに記載の実験 質問点及び関数値を過去のデータに追加するデータ更新 30 計画プログラムを記録した記録媒体において、前記質問 点指示処理は、

> 過去のデータにない複数の質問候補点をランダムに生成 する質問候補点生成処理と、

> 仮説に基づいて複数の質問候補点から次の質問点を選択 する質問点選択処理とをコンピュータに実行させること を特徴とする実験計画プログラムを記録した記録媒体。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、分子生物学などの 40 分野の実験を効率的に遂行する計画を立案する方法に関 する。

[0002]

【従来の技術】一般に、従来の「実験計画法」は、例え ば、ある機械の性能向上、といった目的(これを特性と 呼ぶ)に対し、影響を及ぼすような要因(これを因子と 呼ぶ)を抽出し、因子のとり得る値(これを水準と呼 ぶ)によって、特性が向上するかを検査することが目的 となっている。即ち、因子のとる水準を変動させて実験 することにより、因子同士の相関とその特性への影響を 50 解析する。

A CONTROL OF THE RESIDENCE OF THE PARTY OF T

【0003】しかし、従来の「実験計画法」では、実際 の実験において、過去に得られた実験結果を踏まえて、 次に行う実験で使用するべき因子の水準を逐一決めるわ けではない。即ち、従来の「実験計画法」は、特性の追 求のために、どのような実験手順を行うかという戦略を 決定する方法ではない。

【0004】こうした従来の「実験計画法」において生 じる問題を、一例として「免疫ペプチドの結合能の特定 問題」を挙げて以下に説明する。体内のMHC細胞と呼 ばれる細胞が、抗原の持つペプチドと呼ばれる小さい蛋 10 白質のかけらと結合することによって、免疫系は抗原を 認識していると考えられている。このため、「免疫ペプ チドの結合能の特定問題」は、医学、特に免疫学の分野 における最重要問題の一つである。例えば、ある蛋白質 が、長さ10のアミノ酸配列(以下、ペプチドと呼ぶ) と結合するとし、この時アミノ酸配列に依存して結合能 が変わるとする。どのようなペプチドがこの蛋白質に対 して結合能が高いのかを仮に生化学実験を行って知ろう とすれば、長さ10のペプチドを全種類生成し、それぞ れの結合能を測定する実験を行うという手順を経る必要 20 がある。しかし、アミノ酸の種類は20なので、長さ1 0 のペプチドには、2 0 10 の組み合わせが存在すること になる。これら全ての配列に対する結合能のデータを生 化学実験から得るのは到底不可能である。

【0005】つまり、より一般的に述べれば、変数xと それに対応するラベル(出力)yのデータから、xとy の関係を表現する関数 f (y = f (x)) を知りたい 時、変数xの取り得る範囲が非常に広く、全てのxに対 して f (x) の値を実験的に求めることは現実的に不可 能な場合が多々存在する。このような場合、従来の「実 30 験計画法」によれば現実には実行不可能な数の実験を行 わなければ解析ができない、即ち、実際には解析できな かった。

【0006】このように、従来、過去に得られたデータ (x, y) から次の実験すべき質問点を決めながら関数 fを推定していくための精度の良い方法が知られておら ず、そのような方法の発明が待望されていた。

【0007】このような従来の「実験計画法」に対し、 本発明での「実験計画法」は、上記「従来の実験計画 力として特性を出力とするような関数 f を推定する際 に、結果を知りたい実験の因子の水準を逐一指定するこ とにより、少ない実験回数で関数 f を推定する方法であ る。表現を一般化すると、入力xとそのラベル(出力) yの関係を表す関数(仮説)f (y=f(x))を効率 良く推定するために行う実験の順序を計画することを指 す。

【0008】本発明では、この実験計画法を能動学習に より実現する。能動学習とは、例えば、1997年発行 記載の安倍と中村による解説「能動学習概要」などに記 されているように、学習者が環境から選択的に情報を獲 得し、学習する方法を指す。

【0009】能動学習の手法としては、多くの方法が提 案されている。例えば、1995年発行の米国の雑誌 「スタティスティカル サイエンス」(Statist ical Science) の第10巻273-304 頁記載のチャロナー(Chaloner)とベルディネ リィ (Verdinelli) の論文「ベイジアン エ クスペリメンタル デザイン:ア レビュー」(Bay esian experimental desig n:a Review)では、ペイズ決定理論に基づく 能動学習手法が提案されている。また、1991年発行 の米国の雑誌「アイトリプルイー トランザクションズ オン ニューラル ネットワークス」 (IEEE T ransactions on Neural Net works) の第2巻5-19頁記載のバウム (Bau m) の論文「ニューラル ネット アルゴリズムズ ザ ット ラーン イン ポリノミアル タイム フロム イグザンプルズ アンド クエリーズ」(Neural net algorithms that lear nin polynomial time frome xamples and queries)では、過去 の学習データから境界点と推定される点を新たな質問点 とする学習方法を提案している。

【0010】これらの手法と共に、データ効率性を実現 するための「集団質問学習」と呼ばれる学習方法が提案 されており、有力な能動学習手法の一つとされている。 代表的な集団質問学習手法としては、1992年発行の 国際会議の予稿集「プロシーディングス オブ ザ フ イフス アニュアル エーシーエム ワークショップオ ン コンピュテーショナル ラーニング セオリー (P roceedings of the fifth a nnual ACM workshop on com putational learning thoer y)」の287-294頁記載のセング (Seung) らの論文「クエリー バイ コミッティ」(Query by Committee) 記載の方法がある。この 方法では、ランダム化された複数の学習者に予測をさ 法」の言葉で書けば、次のようになる。即ち、因子を入 40 せ、その不一致度が最大の点を新たな質問点とし、学習 を行っている。

【0011】一方、能動学習をしない学習は受動学習と 呼ばれる。受動学習において、学習者は環境から情報を 選択的に得ることはなく、所与の大量のデータからデー 夕に内在する規則(仮説)を推定する。受動学習におい て、近年、与えられたデータからそれまでの仮説が不得 意とするデータ領域を重点的に学習させるようにリサン プリングを繰り返すことによって学習精度を向上させる 「プースティング」と呼ばれる技術が注目されており、 の日本の雑誌「情報処理」38巻7号558-561頁 *50* 実験的にも高い性能を有することが確かめられて来てい

る。

【0012】「プースティング」の手法については、1 995年発行の国際会議予稿集「プロシーディングス オブ ザ セカンド ヨーロピアン コンファレンス オンコンピュテーショナル ラーニング セオリー (P roceedings of the second european conference oncom putational learning thoer y) 」の23-37頁記載のフロインド (Freun d) とシャピレ (Shapire) の論文「ア デシジ 10 ョン セオレティック ジェネラライゼーション オブ オンラインラーニング アンド アン アプリケーシ ョン トゥー プースティング」(A decisio n-theoretic generalizatio nof on-line learning and an application to boostin g) に記載されている。更に、1996年発行の国際会 議予稿集「プロシーディングス オブ ザ サーティー ンス インターナショナル コンファレンス オン マ シン ラーニング (Proceedingsof th e thirteenth internationa l conference on machine 1 earning)」の148-156頁記載のフロイン ド (Freund) とシャピレ (Shapire) の論 文「エクスペリメンツ ウィズ ア ニュー ブーステ ィング アルゴリズム」(Experiments w ith a new boosting algori thm) においては、受動学習における「ブースティン グ」技術が、そこそこの学習性能を持つ学習アルゴリズ ムを使用し、任意の学習精度を持つ学習アルゴリズムを 30 構成するという、優位性を実験的に示している。

【0013】しかしながら、プースティング技術は、受 動学習でのみ使用されており、能動学習にはまだ適用さ れていない。即ち、能動学習においては、リサンプリン グを繰り返すといった「ブースティング」技術特有の考 え方はこれまで無く、この技術を能動学習の枠組で使用 する方法は提案されていなかった。

#### [0014]

【発明が解決しようとする課題】本発明が解決しようと する課題は、対象となる全試行の遂行が事実上不可能な 実験を行う際に、少ない実験回数で目的関数の推定を可 能にする実験計画の立案方法、プログラム及び装置を提 供することである。

#### [0015]

【課題を解決するための手段】本発明では、前記課題を 解決するために、能動学習を用いた実験計画法を提案す る。

【0016】特に、受動的な学習アルゴリズムの精度 を、データのリサンプリングを繰り返すことにより向上 の有力手法の一つである集団質問学習と適切に組み合わ せることにより、精度の高い能動学習を実現し、実験計 画の立案に適用する。

【0017】即ち、本発明によれば、入力と出力の間に 正確または近似的に成り立つ関数関係について、実験に よって得られる入出力のデータをもとに推定を行う実験 計画法において、次の実験の入力点の選択をする各時点 で、過去の入出力データから一定の表現形を用いて関数 関係を推定する予め定められた学習アルゴリズムを下位 アルゴリズムとして用いて、下位アルゴリズムに該時点 までの入出力データを訓練データとして学習させる学習 段階と、学習段階の学習精度をブースティング技術によ り向上させるプースティング段階と、プースティング段 階により複数の仮説の重み付き平均として得られる最終 仮説を用いて、ランダムに生成された複数の入力候補点 に対する関数値の予測を行なう関数値予測段階と、重み の総和が最大の出力値の重み和と、重みの総和が次に大 きい出力値の重み和との差が、最も小さいような入力候 補点を前記入力点として選択する入力点指定段階とを行 20 うことを特徴とする実験計画法が得られる。

【0018】別の言い方をすれば、実験によって得られ る入出力のデータを元に、入力と出力の間に成り立つ関 数関係を推定する実験計画法において、受動学習によっ て過去のデータから仮説を推定する仮説推定段階と、仮 説に基づいて次の質問点を指示する質問点指示段階と、 質問点に対する関数値を実験によって求める実験段階 と、質問点及び関数値を過去のデータに追加するデータ 更新段階とを含むことを特徴とする実験計画法が得られ る。ここで、仮説推定段階においてブースティングを用 いることが好ましい。また、質問点指示段階は、過去の データにない複数の質問候補点をランダムに生成する質 問候補点生成段階と、仮説に基づいて複数の質問候補点 から次の質問点を選択する質問点選択段階とからなる。 【0019】また、本発明によれば、入力と出力の間に 正確または近似的に成り立つ関数関係について、実験に よって得られる入出力のデータをもとに推定を行う実験 計画プログラムを記録したコンピュータ読み取り可能な 記録媒体において、次の実験の入力点の選択をする各時 点で、過去の入出力データから一定の表現形を用いて関 数関係を推定する任意の学習アルゴリズムを下位アルゴ リズムとして用いて、前記下位アルゴリズムに該時点ま での入出力データを訓練データとして学習させる学習処 理と、学習処理の学習精度をブースティング技術により 向上させるプースティング処理と、ブースティング処理 により複数の仮説の重み付き平均として得られる最終仮 説を用いて、ランダムに生成された複数の入力候補点に 対する関数値の予測を行なう関数値予測処理と、重みの 総和が最大の出力値の重み和と、重みの総和が次に大き い出力値の重み和との差が、最も小さいような入力候補 させる手法である「ブースティング」技術を、能動学習 50 点を前記入力点として選択する入力点指定処理とをコン

2 . 2

8

Commission of the Commission o

7

Samuel Community of the Community of the

ピュータに実行させることを特徴とする実験計画プログ ラムを記録した記録媒体が得られる。

【0020】別の言い方をすれば、実験によって得られる入出力のデータを元に、入力と出力の間に成り立つと関数関係を推定する実験計画プログラムを記録したコンピュータ読み取り可能な記録媒体において、受動学習理とって過去のデータから仮説を推定する仮説推定処理理と、仮説に基づいて次の質問点を指示する質問点指示処理と、仮説に基づいて関数値を実験によって追加する実験ので見数値を過去のデータに追しとを特別とする実験計画プログラムを記録した記録媒体が得られる。ことが好ましい。また、質問点がブースティ処理を対しる。ことが好ましい。また、質問点がブースティッの質問点を選択がでする。で、仮説に基づいて複数の質問に対する質問点選択処理とからなる。次の質問点を選択する質問点選択処理とからなる。

#### [0021]

【発明の実施の形態】本発明の第1の実施の形態である 実験計画法アルゴリズムについて説明する。

【0022】本アルゴリズムは、受動学習を行う下位学習アルゴリズムと、これを使用して、能動学習を行う上位アルゴリズムに分かれる。

【0023】まず、ラベル付きの学習データをSとする。データ数をmとすれば、

$$S = \{ (x_1, y_1), \dots, (x_i, y_i), \dots, (x_m, y_m) \}$$

である。例えば、このデータは、前述の蛋白質とそれに 結合するペプチドの例においては、x<sub>i</sub>がペプチド、y<sub>i</sub> が結合能を表す数値に相当する。

【0024】以下、下位学習アルゴリズムをAと呼ぶ。Aの役割は、所与の大量のデータ(S)から学習を行い仮説を出力することと、所与の一つの質問点 $x_i$ に対して、学習を行った仮説を使用して、そのラベル $y_i$ の予測値を出力することの二つである。ここで使用するAは、そこそこの学習性能を持つ学習アルゴリズムであればいずれでも良い。例えば、決定木を学習するアルゴリズムや階層型のニューラルネットワークの学習アルゴリズムなどが考えられる。ただし、以下の説明では、ラベル $y_i$ には、 $y_i \in \{0,1\}$ という制限を付ける。即 40 ち、ラベルは 0 あるいは 1 の値しかとらず、また、A は与えられた質問点に対して 0 あるいは 1 を予測値として出力する。

【0025】次に、上位アルゴリズムについて説明する。能動学習を行う際の質問回数をN、上位アルゴリズムで使用するブースティングの際のデータのリサンプリングの回数をT、質問点を選ぶ際の候補の数をRとする。上位アルゴリズムの能動学習は、以下の(1)から(5)の手順をN回繰り返す。

[0027]

【数1】

$$\forall i \leq m, D_1 (x_i) = \frac{1}{m}$$

「ブースティング」は、以下のIとIIをT回繰り返す。

20 【0028】 I、分布 $D_t$ に従って入力データからリサンプリングされたデータをもとに下位学習アルゴリズムAに学習をさせ、Aが出力した仮説と学習データから、この仮説の予測誤差を計算する。即ち、t回目の出力仮説を $h_t$ とすれば、t回目の予測誤差 $c_t$ を次の数2のように計算する。

[0029]

【数2】

$$c_t = \sum_{h_t(x_i) \neq y_i} D_t (x_i)$$

30 II、この予測誤差を使用して、Aが出力した仮説が正しく予測した点の確率値を一定倍率減らし、分布の全体を正規化することにより、次回のデータの分布を定義する。即ち、予測誤差  $c_1$ から  $\beta_1$  を次の数 3 のように計算し、 $\beta_1$  を使用して、次の数 4 のように t+1 回目のデータの分布  $D_{t+1}$  を計算する。ただし、数 4 において、2 は正規化定数である。

[0030]

【数3】

$$\beta_t = \frac{c_t}{1 - c_t}$$

[0031]

$$D_{t+1}(x_i) = \frac{D_t(x_i) \cdot \beta_t}{Z} \text{ if } h_t(x_i) = y_i$$

$$= \frac{D_t(x_i)}{Z} \text{ otherwise.}$$

(2)(1)で得られたブースティングの最終仮説 h  $50~{
m fin}$  (x) を、ブースティングの各回の重み  $\log$  (1)

9

/β<sub>t</sub>)を用いて、次の数5のように計算する。 [0032] 【数5】

Application and the same of th

$$h_{fin}(x) = argmax \sum_{h_t(x)=y} log \frac{1}{\beta_t}$$

(3)過去のデータにない、R個の質問候補点C⊂Xを

$$\min_{\min} = \arg \max_{\mathbf{x} \in C} \left| \sum_{\mathsf{ht}(\mathbf{x}) = 0}^{\mathsf{log}} \log \frac{1}{\beta_t} - \sum_{\mathsf{ht}(\mathbf{x}) = 1}^{\mathsf{log}} \log \frac{1}{\beta_t} \right|$$

(4) x<sub>min</sub>の関数値を質問し、実験によりf (x<sub>min</sub>) を得る。

【0034】(5)過去のデータに(4)において実験 により得られた質問点の値もデータとして加える。

【0035】次に、本発明の第2の実施の形態である実 験計画法について図1を参照して説明する。

【0036】本実施の形態では、まず、入力手段におい て、初期データ、そのデータの初期分布、および下位学 習アルゴリズムを入力する。

入るが、繰り返しの最初の部分は、プースティング装置 100で実行される。装置100においても、手段11 0と手段120によりデータのリサンプリングが繰り返 される。まず、手段110において、下位学習アルゴリ ズムを使用して現在のデータからの学習が行われ、学習 結果として仮説を得る。更に、手段110において、仮 説から現在のデータへの予測値を計算し、予測値から誤 差を計算する。次に、手段120において、手段110 で得られた誤差から、データのリサンプリング分布を更 新する。最後に、手段130において、リサンプリング 30 回数が一定値に達していれば、ブースティングを終了 し、そうでなければ手段110に戻り繰り返しを行う。

【0038】手段210では、ブースティング装置10 0 で最終的に得られた仮説を使用して、過去のデータに 含まれない、質問点の選択を行い、この質問点を実験者 に対する新しい実験として指示する。

【0039】手段220では、実験者の実験により試さ れた質問点の関数値を受け取る。

【0040】手段230では、得られた質問点とその関 数値を過去のデータに加える。

【0041】最後に、手段240において、質問回数が

ランダムに生成し、その中から次の質問点を選択する。 質問点の選択においては、各候補点に対し、データの関 数値が0である場合と1の場合それぞれのプースティン グの重み和を計算し、その差を最小とする点を、次の数 6のように次の質問点xmin∈Cとして選択する。

[0033]

$$g = \frac{1}{\beta_t} - \sum_{ht(x)=1} \log \frac{1}{\beta_t}$$

一定値に達していれば、能動学習を終了する。この時点 で得られる仮説を最終仮説として出力する。

【0042】以上、本発明を実施の形態に基づいて説明 したが、本発明はこれに限定されるものではなく、当業 者の通常の知識の範囲内でその変更や改良が可能である ことは勿論である。

[0043]

【発明の効果】本発明では、受動学習において、ほどほ どの精度を挙げることが可能な学習アルゴリズムであれ 【0037】次に、能動学習における質問の繰り返しに 20 ば任意の精度にまで予測精度を向上させることが可能な プースティング技術を、能動学習の手法である集団質問 学習と適切な方法により組み合わせることにより、精度 の高い能動学習手法を実現する。

> 【0044】更に、場合の数が多いあるいは一回の試行 の負担が大きいために、現実的にすべての試行を行うこ とが不可能な実験に対して、本方式を実験計画の立案に 適用することにより、効率的でかつ精度の高い実験計画 の実現が可能となる。

#### 【図面の簡単な説明】

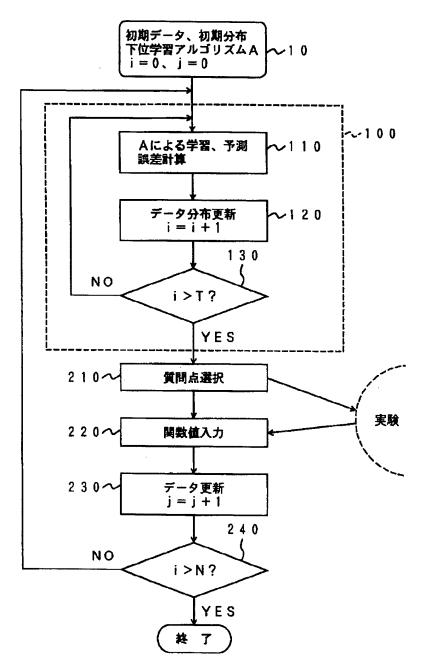
【図1】本発明の第2の実施の形態の動作を示す流れ図 である。

【符号の説明】

- 10 入力手段
- 100 プースティング実行装置
- 110 下位アルゴリズム学習、予測、誤差計算手段
- 120 データ分布更新手段
- 130 ブースティング実行回数判定手段
- 210 質問点選択手段
- 220 関数値入力手段
- 40 230 データ更新手段
  - 2 4 0 能動学習実行回数判定手段

【図1】

(7)



# This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

### **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

BLACK BORDERS

IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES

FADED TEXT OR DRAWING

BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING

SKEWED/SLANTED IMAGES

COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS

GRAY SCALE DOCUMENTS

LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT

REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

# IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

☐ OTHER:

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.